

⑬ Int. Cl.<sup>4</sup>

H 04 Q 9/00

識別記号

3 7 1 B

庁内整理番号

7060-5K

⑭ 公開 平成3年(1991)4月4日

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全2頁)

⑮ 考案の名称 ジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置

⑯ 実 願 平1-92963

⑰ 出 願 平1(1989)8月9日

⑱ 考 案 者 岡 村 量 東京都品川区戸越6丁目5番5号 エスエムケイ株式会社 内

⑲ 出 願 人 エスエムケイ株式会社 東京都品川区戸越6丁目5番5号

⑳ 代 理 人 弁理士 佐々木 功

㉑ 実用新案登録請求の範囲

ジョグダイヤルの一部がケースの操作面に露出しているジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置において、前記ジョグダイヤルは軸心を横向きにし周面を前記ケースの操作面に露出させて該ケースに組込まれていることを特徴とするジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置。

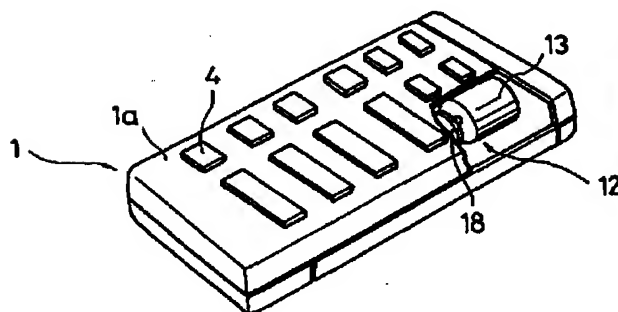
図面の簡単な説明

第1図は本考案に係るジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置の第1実施例の一部破断斜視図、第2図は第1図の要部縦断面図、第3図は第2図のX-X線断面図、第4図は本考案に

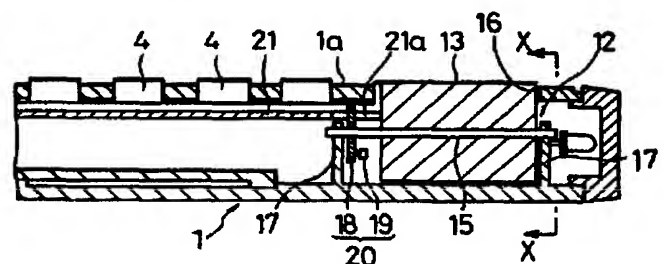
係るジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置の第2実施例を示す平面図、第5図は第2実施例のジョグダイヤル機構を示す斜視図、第6図は従来のジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置の平面図である。

1……ケース、1a……操作面、4……操作キー、12……ジョグダイヤル機構、13……ジョグダイヤル、15……回転軸、16……窓、17……軸受、18……オプトエンコード円板、19……オプトセンサ、20……ロータリエンコーダ、21a、21b……ローラ、22……エンコードベルト、23……ジョグダイヤル。

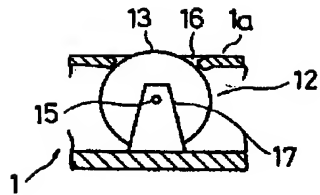
第1図



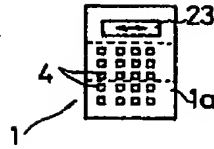
第2図



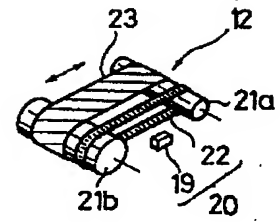
第3図



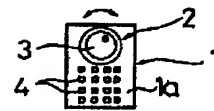
第4図



第5図



第6図



公開実用平成 3-34383

Doc 3

⑩ 日本国特許庁(JP)

⑪ 実用新案出願公開

⑫ 公開実用新案公報(U)

平3-34383

⑬ Int. Cl.<sup>4</sup>

H 04 Q 9/00

識別記号

3 7 1 B

庁内整理番号

7060-5K

⑭ 公開 平成3年(1991)4月4日

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全 頁)

⑮ 考案の名称 ジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置

⑯ 実 願 平1-92963

⑰ 出 願 平1(1989)8月9日

⑱ 考 案 者 岡 村 量 東京都品川区戸越6丁目5番5号 エスエムケイ株式会社  
内

⑲ 出 願 人 エスエムケイ株式会社 東京都品川区戸越6丁目5番5号

⑳ 代 理 人 弁理士 佐々木 功



## 明 細 書

### 1. 考案の名称

ジョグダイヤル機構付リモートコントロール  
装置

### 2. 実用新案登録請求の範囲

ジョグダイヤルの一部がケースの操作面に露出しているジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置において、前記ジョグダイヤルは軸心を横向きにし周面を前記ケースの操作面に露出させて該ケースに組込まれていることを特徴とするジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置。

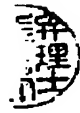
### 3. 考案の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本考案は、ジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置に関するものである。

(従来の技術)

従来のジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置は、第6図に示すように、そのケース1の操作面1aにジョグダイヤル機構2のジョグダイヤル3がその回転軸心方向の端面を露出させ



た構造であった。

なお、4は操作面1aに設けられている操作キーである。

(考案が解決しようとする課題)

しかしながら、このようなジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置では、片手でケース1を持ち、他方の手でジョグダイヤル3を操作することになるので、両手を使わないと操作ができず不便であるという問題点があった。

本考案の目的は、ケースを持つ手でジョグダイヤルの操作ができるジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置を提供することにある。

(課題を解決するための手段)

上記の目的を達成するための本考案の構成を説明すると、本考案はジョグダイヤルの一部がケースの操作面に露出しているジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置において、前記ジョグダイヤルは軸心を横向きにし周面を前記ケースの操作面に露出させて該ケースに組込まれていることを特徴とする。



(作用)

このように本考案に係るリモートコントロール装置では、ジョグダイヤルが軸心を横向きにし周面をケースの操作面に露出させてあるので、ケースを持つ手の指を使って片手だけでジョグダイヤルを回転操作できる。

(実施例)

以下、本考案の実施例を図面を参照して詳細に説明する。

第1図乃至第3図は、本考案の第1実施例を示したものである。

本実施例のリモートコントロール装置では、ジョグダイヤル機構12のジョグダイヤル13が、基板21の一部に形成した切欠き21aの部分の空間にその回転軸15をケース1の操作面1aに対して平行する横向きにして該ケース1内に組込まれている。この状態では、ジョグダイヤル13はその周面の一部が操作面1aの窓16から露出している。

回転軸15は、軸受17で回転自在に支持され

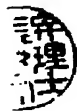


ている。回転軸 15 にはオプトエンコード円板 18 が取付けられ、該オプトエンコード円板 18 にはオプトセンサ 19 が対向配置され、これらでジョグダイヤル機構 12 のロータリエンコーダ 20 が構成されている。

このようにジョグダイヤル 13 の周面をケース 1 の操作面 1a に露出させると、該ケース 1 を持つ手の指を使って片方の手だけで該ジョグダイヤル 13 を回すことができる。このようにジョグダイヤル 13 を回すと、ロータリーエンコーダ 20 からパルスが発生して、例えば図示しないビデオ装置のコマ送り等を行うことができる。

第 4 図及び第 5 図は、本考案の第 2 実施例を示したものである。

本実施例では、ジョグダイヤル機構 12 のジョグダイヤル 23 がエンドレスベルトで構成され、該ジョグダイヤル 23 は 1 対のローラ 21a, 21b に掛け渡されている。該ジョグダイヤル 23 は、その周面がケース 1 の操作面 1a に露出している。このため、ローラ 21a, 21b はその回



転軸心をケース１の操作面１aに対し平行する横向きにして該ケース１に組込まれている。ローラ２１a、２１bには、エンコードベルト２２が巻き掛けられ、該エンコードベルト２２にはオプトセンサ１９が対向配置され、これらエンコードベルト２２とオプトセンサ１９とでロータリエンコーダ２０が構成されている。

このようなジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置でも、ジョグダイヤル２３をケース１を持つ手の指を使い片手だけで操作できる。また、本実施例のようにジョグダイヤル２３をエンドレスベルトで構成し、該ジョグダイヤル２３をローラ２１a、２１bに巻き掛け、ジョグダイヤル２３の周長を長くし回転精度を向上させると同時に、ケース１の薄形化を図ってもよい。

（考案の効果）

以上説明したように本考案に係るジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置は、ジョグダイヤルの周面をケースの操作面に露出させているので、ケースを持つ手の指を使って片方の手だけ





で該ジョグダイヤルの操作を行う片手操作が可能になる利点がある。

#### 4. 図面の簡単な説明

第1図は本考案に係るジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置の第1実施例の一部破断斜視図、第2図は第1図の要部縦断面図、第3図は第2図のX-X線断面図、第4図は本考案に係るジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置の第2実施例を示す平面図、第5図は第2実施例のジョグダイヤル機構を示す斜視図、第6図は従来のジョグダイヤル機構付リモートコントロール装置の平面図である。

- 1…ケース、1a…操作面、4…操作キー、
- 12…ジョグダイヤル機構、
- 13…ジョグダイヤル、
- 15…回転軸、16…窓、17…軸受、
- 18…オプトエンコード円板、
- 19…オプトセンサ、
- 20…ロータリエンコーダ、
- 21a, 21b…ローラ、



22…エンコードベルト、

23…ジョグダイヤル。

実用新案登録出願人

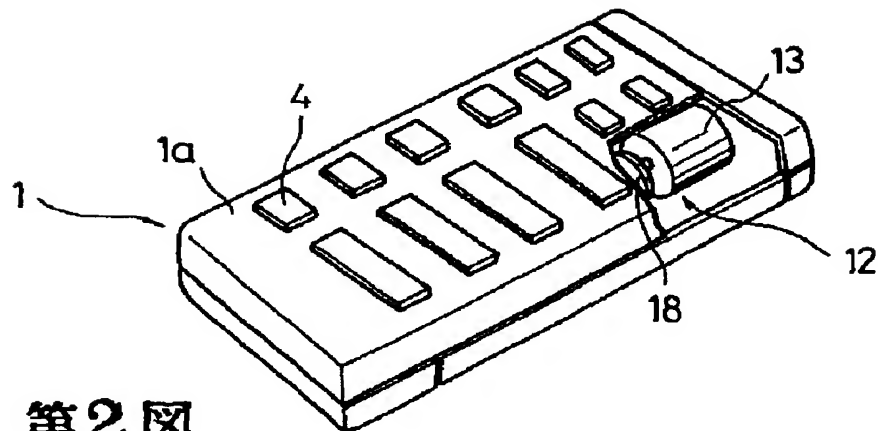
エスエムケイ株式会社

代理人 弁理士

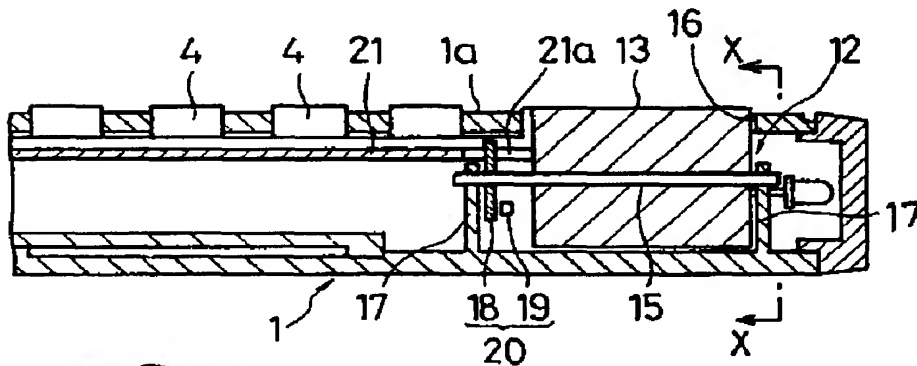
佐々木 功



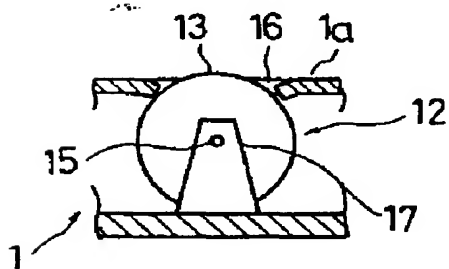
第1図



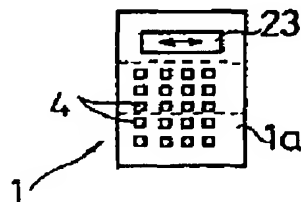
第2図



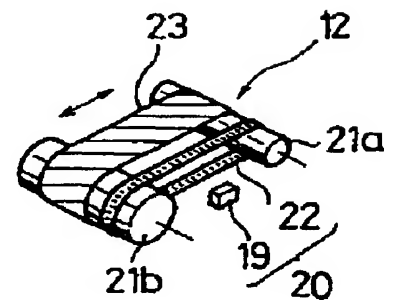
第3図



第4図



第5図



第6図

